単軸ロボット　RS2　ーストレートタイプー

RS SINGLE AXIS ROBOT

専用サイトhttp://download.misumi.jp/mol/fa_soft.html
便利な選定ソフトのご利用や取扱説明書をダウンロードしてご利用いただけます。

CE対応

CEマーキング注意事項参照 P.456

CADデータフォルダ名：07_Actuator

■特長：小型・ローコストロボット
リモートコマンド制御・リモートI/O制御（CC-Link, DeviceNet仕様）、パラレルI/O制御、オンラインコマンド制御（RS232C仕様）に対応

■構成品　ロボット本体/コントローラ/ケー
■付属品

A付属品	コントローラ 入出力仕様		
	NPN，PNP	CC−Link	DeviceNet
	取扱説明CD−ROM/電源コネクタ/ダミーコネクタ		
	ー	CC−Linkコネクタ	DeviceNetコネクタ

■ロボット材質/表面処理

構成部品	ガイドレール	スライダ	サイドカバー
M材質	鉄	アルミ	アルミ
S表面処理	ー	ー	アルマイト

■一般仕様

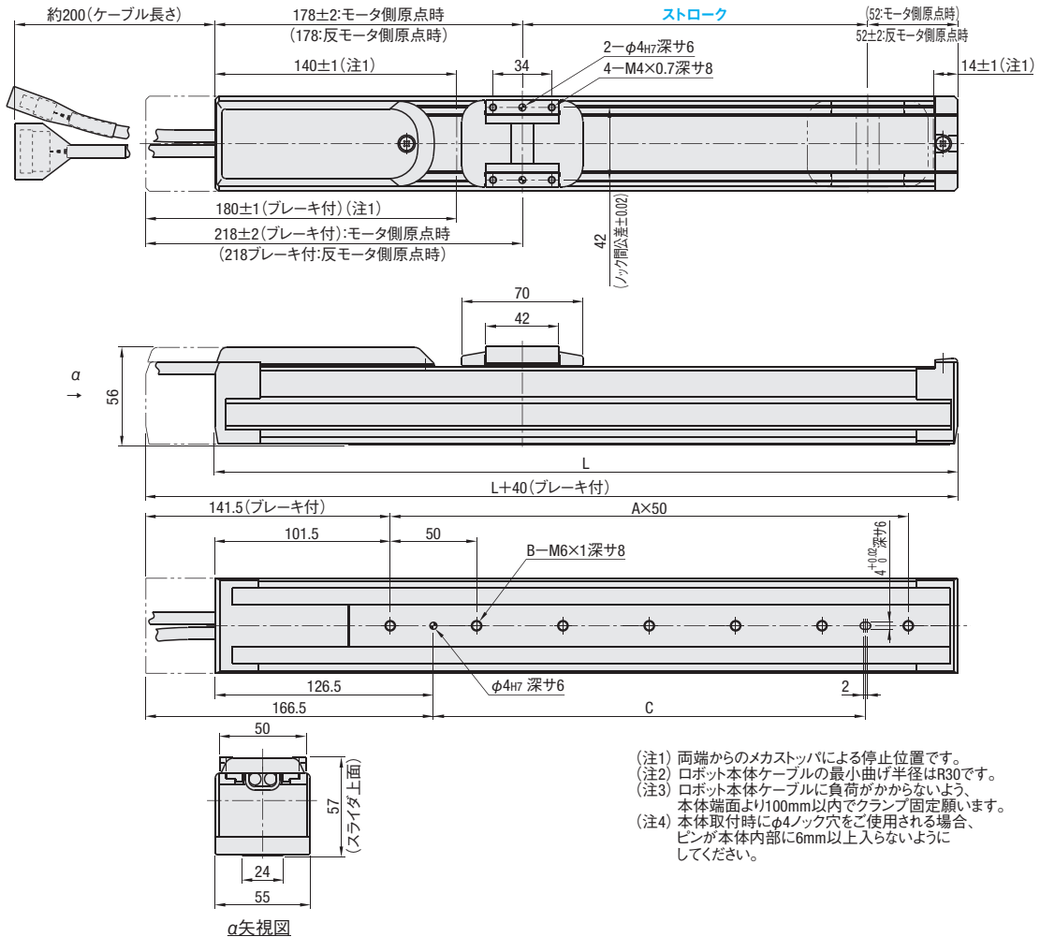
ボールねじ	モータ	位置検出器	使用周囲温度・湿度
φ12（C10転造）	ステッピング	レゾルバ（インクリメンタル）	0〜40℃・35〜85%RH（結露無きこと）

コントローラ仕様 P.453　サイクルタイム線図 P.457　クリーン仕様はWeb掲載です。

■基本仕様　用語説明、よくある質問 P.456

Type	リード（mm）	繰返し位置決め精度（mm）	最大可搬質量（kg） 水平	垂直	最大押付力（N）	ストローク（mm）	最高速度（注）（mm/sec）	定格走行寿命	コントローラ入力電源	最大位置決め点数
RS2	06	±0.02	10	2	90	50〜800（50ピッチ）	300〜190	10,000km以上	DC24V ±10%	255点
	12		6	1	45		600〜380			
	20		4	ー	27		1000〜633			

（注）ストロークにより最高速度は変わります。右ページの最高速度表を参照ください。



（注1）両端からのメカストッパによる停止位置です。
（注2）ロボット本体ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
（注3）ロボット本体ケーブルに負荷がかからないよう、本体端面より100mm以内でクランプ固定願います。
（注4）本体取付時にφ4ノック穴をご使用される場合、ピンが本体内部に6mm以上入らないようにしてください。

■寸法・質量

Type	寸法・質量	ストローク（mm） 50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
RS2	L（mm）	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030
	A（mm）	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
	B（mm）	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
	C（mm）	100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
	質量（kg）	2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.6	4.8	5.0

P ブレーキ付の質量は 0.2kg 重くなります。

型式 Type	リード（mm）	ブレーキ有無（P1）	選択 コントローラ種類	入出力種類	ケーブル長さ（m）	ストローク（mm）
RS2	06	無：無記入	C1 DC24V ±10%	NPN：N PNP：P CC−Link：C DeviceNet：D	1 3 5 10（耐屈曲ケーブル）	50〜800（指定50mm単位）
	12	有：B				
	20					

（P1）垂直使用時はブレーキ有をご選定ください。（リード20のブレーキ有はご選定できません）

Order 注文例

型式	コントローラ種類	入出力種類	ケーブル長さ	ストローク
RS206B	C1	N	3	400

Delivery 出荷日　5 日目発送
P同型式6台以上の場合、納期のお見積りをさせていただきます。

Price 価格

■ロボット本体価格

型式	¥基準単価 1〜5台 ストローク（mm） 50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
RS2□□	30,800	32,500	33,400	34,300	35,200	36,000	37,000	37,900	38,800	39,700	41,500	43,300	45,000	46,900	48,700	50,500
RS2□□B	45,000	46,000	46,900	47,800	48,700	49,500	50,500	51,400	52,300	53,200	55,000	56,800	58,500	60,400	62,200	64,000

■コントローラ価格

種類	入出力種類	¥基準単価 1〜5台
C1	N	13,500
	P	24,400
	C	26,200
	D	28,900

■ケーブル価格

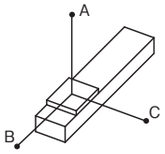
ケーブル長さ（m）	¥基準単価 1〜5本
1	5,500
3	5,500
5	7,300
10	9,900

注意
本コントローラにはお客様の要求する安全カテゴリに柔軟に対応できるよう、内部の主電源遮断回路を排除しております。必ず外部に主電源遮断回路を構築し、非常停止回路を形成してください。回路例 P.454参照

価格は、ロボット本体価格・コントローラ価格・ケーブル価格の合計価格となります。
<例>注文型番がRS206−C1−N−3−400の場合
（ロボット本体価格）＋（コントローラ価格）＋（ケーブル価格）＝合計購入価格
¥37,900　＋　¥13,500　＋　¥5,500　＝　¥56,900

■許容オーバーハング量

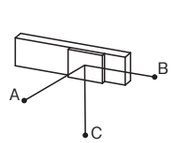
・水平使用時



リード	質量	A	B	C
06	10kg	344	29	62
	8kg	332	37	79
	4kg	503	78	165
12	6kg	335	47	95
	4kg	347	72	139
20	4kg	334	67	120
	2kg	413	139	218

mm

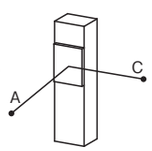
・壁面取付使用時



リード	質量	A	B	C
06	8kg	47	22	355
	6kg	76	35	377
	4kg	134	63	496
12	6kg	63	31	263
	4kg	109	57	300
20	4kg	92	51	265
	2kg	192	123	372

mm

・垂直使用時

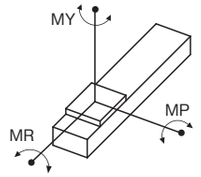


リード	質量	A	C
06	2kg	148	148
	1kg	312	312
12	1kg	286	286
	0.5kg	578	579

mm

■静的許容モーメント

・モーメント図



N・m

MY	MP	MR
25	33	30

■最高速度（mm/sec）

Type	リード（mm）	ストローク（mm） 50〜600	650	700	750	800
RS2	06	300	280	250	220	190
	12	600	560	500	440	380
	20	1000	933	833	733	633

Alteration 追加工

型式	コントローラ種類	入出力種類	ケーブル長さ	ストローク	（G・E…etc.）
RS206B	C1	N	3	400	G−E

<価格例>左記型番の価格です。
（ロボット本体価格）＋（コントローラ価格）＋（ケーブル価格）＋
¥51,400　＋　¥13,500　＋　¥5,500　＋
（グリス変更価格）＋（原点位置変更価格）＝合計購入価格
¥4,500　＋　¥0　＝　¥74,900

Alterations	グリス変更	原点位置変更	ハンディターミナル標準仕様	ハンディターミナルデッドマンスイッチ付仕様	サポートソフトUSB通信ケーブル付	サポートソフトD-Sub通信ケーブル付	I/Oケーブル	ロボット本体用取扱説明書	コントローラ用取扱説明書	本体樹脂色変更
					通信仕様：RS232C	通信仕様：RS232C				
Code	G	E	H	D	S	R	T	MJ/ME	KJ/KE	BC
Spec.	グリスを低発塵グリスに変更します。（日本精工製LG2）	原点位置を反モータ側に変更します。	ハンディターミナル標準仕様を付属します。 P431・455	ハンディターミナルデッドマンスイッチ付仕様を付属します。 P431・455	サポートソフトUSB通信ケーブル付を付属します。 P431・455	サポートソフトD-Sub通信ケーブル付を付属します。 P455	I/Oケーブルを付属します。NPN/PNP仕様の場合に必要となります。 P432・455	ロボット本体用取扱説明書を付属します。MJ：日本語版 ME：英語版	コントローラ用取扱説明書を付属します。KJ：日本語版 KE：英語版	ロボット樹脂色を黒色に変更します。
¥/1Code	4,500	無料	34,300	56,800	17,700	14,000	1,900	1,200	1,200	500

Pオプション品を単品にてご購入の場合は、P455をご参照ください。 追加工にてご購入いただいた方が単品でご購入いただくよりもお安くお求めいただけます。

ミスミ FAメカ2011　かんたん型番チェックは…　ミスミFA　検索　http://fa.misumi.jp/